

## TRATAMIENTO DIGITAL DE LA INFORMACIÓN TEORÍA

(Tiempo: 70 minutos. Puntos: 3/8)

**T1.-** Considérese la variable aleatoria  $x$  con ddp

$$p(x) = a \exp[-a(x-d)] u(x-d)$$

con parámetros  $a > 0$  y  $d$ .

Establézcanse las expresiones de los estimadores de máxima verosimilitud de ambos parámetros,  $\hat{a}_{ML}$  y  $\hat{d}_{ML}$ , en función de los valores de  $K$  muestras de  $x$  tomadas independientemente,  $\{x^{(k)}\}_{k=1}^K$ .

---

(20 min; 1p)

**T2.-** Considérese el problema de decisión descrito por las siguientes verosimilitudes:

$$p(x|H_0) = \begin{cases} \frac{2}{a^2} x & 0 < x < a \\ 0 & \text{resto} \end{cases}$$
$$p(x|H_1) = \begin{cases} \frac{1}{a} & 0 < x < a \\ 0 & \text{resto} \end{cases}$$

Represéntese la curva característica de operación ( $P_D$  vs  $P_{FA}$ ) del decisor bayesiano que permite resolver dicho problema. Represéntese sobre dicha curva el punto de trabajo del decisor de máxima verosimilitud e indíquese como varía su posición al modificar el valor de  $a$ .

---

(30 min; 1 p)

**T3.-** El filtro adaptativo de Mínimo Error Cuadrático Medio (LMS) “con pérdidas” se obtiene como resultado de la minimización por gradiente (estocástico) de la siguiente función de coste:

$$J(n) = e^2(n) + \alpha \|\mathbf{w}(n)\|^2, \quad \alpha > 0$$

donde  $\mathbf{w}(n)$  son los pesos del filtro y  $e(n) = d(n) - y(n)$ , siendo  $d(n)$  la señal deseada e  $y(n)$  la salida del filtro.

- a) Establézcase la regla de adaptación de los pesos del LMS con pérdidas cuando la salida del filtro se obtiene como  $y(n) = \mathbf{w}^T(n) \mathbf{x}(n)$ , siendo  $\mathbf{x}(n)$  el vector de entradas al filtro en el instante  $n$ .
- b) Repítase el apartado anterior para  $y(n) = \tanh[\mathbf{w}^T(n) \mathbf{x}(n)]$ .
- c) Obténgase la condición que deben satisfacer el paso de adaptación y la constante  $\alpha$  para que, en ausencia de entrada ( $\mathbf{x}(n) = 0$ ), los pesos del filtro tiendan a 0.

---

(20 min; 1 p)

## TRATAMIENTO DIGITAL DE LA INFORMACIÓN

### PROBLEMAS

(Tiempo: 165 minutos. Puntos: 5/8)

**P1.-** Un problema de decisión binaria bidimensional viene caracterizado por la equiprobabilidad de las hipótesis y por las verosimilitudes

$$p(x_1, x_2 | H_0) = K_0 x_1 (1 - x_2), \quad 0 < x_1 < 1, \quad 0 < x_2 < 1$$

$$p(x_1, x_2 | H_1) = K_1 x_1 x_2, \quad 0 < x_1 < 1, \quad 0 < x_2 < 1$$

( $K_0, K_1 > 0$ ).

- a) Calcúlense los valores de las constantes  $K_0$  y  $K_1$ .
- b) Establézcase el decisor de mínima probabilidad de error, e indíquese el carácter de los estadísticos  $x_1$  y  $x_2$ .
- c) Determinénse las ddp marginales  $p_{x_i|H_j}(x_i) = p(x_i | H_j)$ ,  $i = 1, 2$  y  $j = 0, 1$ . ¿Qué relación estadística hay entre  $x_1$  y  $x_2$  bajo cada hipótesis?
- d) Calcúlense  $P_{FA}$ ,  $P_M$  y  $P_e$ .
- e) En la práctica, la medida de  $x_2$  viene acompañada de un ruido aditivo  $n$  independiente de  $x_1$  y  $x_2$ ; es decir, se observa  $y = x_2 + n$ . Diseñese el decisor óptimo para esta situación cuando la ddp de este ruido tiene la forma:  
$$p(n) = 1, \quad 0 < n < 1$$
- f) Calcúlense  $P'_{FA}$ ,  $P'_M$  y  $P'_e$  para la situación y el diseño del apartado anterior.

---

(90 min; 2.5 p)

**P2.-** Las variables aleatorias  $s$  y  $x$  tienen una función de densidad de probabilidad conjunta

$$p(s, x) = \begin{cases} 10s & 0 < s < x^2 \quad 0 < x < 1 \\ 0 & \text{resto} \end{cases}$$

Se desea estimar  $s$  a la vista de  $x$  minimizando la siguiente función de coste:

$$C(s, \hat{s}) = s^2 (s - \hat{s})^2$$

Obténganse:

- a) el estimador óptimo de  $s$ ,  $\hat{s}_C$ , que minimiza el coste medio  $\bar{C}(s, \hat{s})$  dada la observación  $x$ .
- b) el estimador de la forma  $\hat{s}_L = wx$  que minimiza el coste medio  $\bar{C}(s, \hat{s})$ .
- c) el coste medio global de ambos estimadores,  $\bar{C}(s, \hat{s}_C)$  y  $\bar{C}(s, \hat{s}_L)$ .
- d) el sesgo de ambos estimadores,  $E\{s - \hat{s}_C\}$  y  $E\{s - \hat{s}_L\}$ .
- e) la varianza de ambos estimadores,  $\text{Var}\{s - \hat{s}_C\}$  y  $\text{Var}\{s - \hat{s}_L\}$ .

---

(75 min; 2.5 p)